RCmart International, Inc.
www.rrcmart.com.tw

# Trim-Adjust 說明書 Ver.1.3

RCmart International, Inc.

## 警告表示の用語と説明

　この取扱説明書では、誤った取り扱いによる事故を未然に防ぐために以下の表示をしています。表示の意味は次の通りです。

| | |
|---|---|
| 注意 | この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が重症を負う可能性は少ないが障害を負う危険が想定される場合。 |
| 警告 | この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が死亡または重症を負う可能性が想定される場合。 |
| 危険 | この表示を無視して誤った取り扱いをすると、使用者または他の人が死亡または重症を負う危険が差し迫っていることが想定される場合。 |

# 安全上のご注意（必ずお守りください）

### ■　ご使用やお取り扱いについて

| | | |
|---|---|---|
| 危険<br>保護者のいない幼児の手の届く範囲で使わない。幼児に操作させない。<br><br>重大なけがの原因になります。 | 危険<br>本体を水につけない。本体に水をかけない。水や液体を飲ませない。<br><br>ショートして、火災、感電の原因になります。 | 危険<br>本体の機械的な接続部分やすき間にピンや針金、金属物などの異物を入れない。<br><br>内部に触れてショートや感電などの恐れがあります。 |

### ■　電源部分について

| | | |
|---|---|---|
| 危険<br>充電時のプラグは根元まで確実に差し込む。<br><br>差込が不十分だと感電や発熱による火災の原因となります。いたんだプラグやコンセントは使用しないでください。 | 危険<br>ぬれた手で電源部分を触らない。<br><br>感電の原因になります。 | 危険<br>本体内部を触る場合、必ず電源のスイッチをオフにする。<br><br>不意に作動して思わぬけがをすることがあります。また、絶対に電源がはいったままボードの抜き差し、プラグ類の抜き差しをしないでください。感電や故障の原因となります。 |

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.

# 保証とアフターサービス

## よくお読みください

1. システム調整と採用責任について
   1.1. 本製品に追加のデバイスを取り付ける際、また、ソフトウェアをインストールする際のシステム適合性については、お客様の責任において調査の上、ご採用ください。
   1.2. 上記のデバイス、ソフトウェア適合性についての検証等の調査を弊社に依頼される場合は有料となります。
2. 製品の保証範囲
   2.1. 製品仕様書に記載されていない項目に関しては、一切の保証をいたしかねます。
   2.2. 製品の改良、およびバグフィックスにつきましては、予告無く行います。
   2.3. お客様がインストールしたソフトウェア、及びデバイスの追加によって改造により発生した故障についての対応、及び修理につきましては有料となります。
3. 保証期間
   3.1. 本製品の保証期間は、特別な契約が無い限り、納品後１週間とさせていただきます。
   3.2. 保証期間において、製造上の不具合、部品不良により故障した場合は、センドバック方式にて修理いたします。（返送費はお客様にてご負担ください。）
   3.3. 次の場合は、保証期間であっても、有償修理の対象となります。
      3.3.1. 使用上の誤りによる故障、及び損傷
      3.3.2. お客様のインストールされたソフトウェアの使用を原因とする故障、及び損傷
      3.3.3. 火災、天災、ガス、過電圧など、弊社の責によらない故障
      3.3.4. お客様の手で修理、及び改造がなされた場合（弊社の技術指導に基づく場合を除く）
4. 二次的損害に関する補償について
   本製品の瑕疵、故障により発生したいかなる二次損害に関しても、代替品の無償提供、及び損害賠償はいたしかねます。
5. 安全上のご注意
   本製品は、人命にかかわる状況を想定して設計されておりません。本製品の故障を原因とする事故や損失が想定できる場合は、お客様の責任において、安全対策を講じてください。弊社では一切の損害賠償はいたしかねます。
6. 修理について
   6.1. 本製品の修理は、保証期間で規定された不良を除き、すべて有料となります。
   6.2. 修理期間中に代替品の貸し出しは行いません。
   6.3. 修理依頼の前に、本製品にインストールされたソフトウェアについてはお客様の責任でバックアップを作成してください。修理の都合上、ソフトウェアのインストールされたハードディスクを工場出荷時に戻す可能性があります。この場合、お客様がインストールされたソフトウェアの復旧については弊社では一切行いません。
   6.4. 放射線、病原菌、その他人体に有害である実験を行う施設等で汚染された製品については、修理はいたしかねますのでご了承ください。
   6.5. 本製品の修理は、特別な契約が無い限り、センドバック方式となります。返送運賃は、お客様にてご負担ください。現地での出張修理・部品交換・故障品の引き取りをご希望される場合に関しては、有償となります。
7. 修理対応の中止について
   営業方針、あるいは部品の材料調達上の都合により、やむを得ず、部品の生産を廃止することがあります。その場合、廃止予定期日と最終対応期限をご案内させていただきます。
8. 著作権について
   8.1. この取扱説明書の中の製品、及びブランド名は全て、識別を目的とするために使用されており、各社の登録商標です。
   8.2. この取扱説明書の改訂、及び必要な変更をする権利は株式会社イクシスリサーチにあります。また、本製品に使用している各社部品、及びソフトウェアに付属のマニュアルの誤りや不正確な記述については、株式会社イクシスリサーチは責任を負いかねます。

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.

目　次

1. はじめに........................................................4
2. ソフトウェアリファレンス........................................5
2.1 全体の流れ....................................................5
2.2 メインウィンドウ..............................................5
2.2.1　COM ポートの選択..........................................6
2.2.2　COM ポートの接続..........................................6
2.2.3　同期の有無..................................................6
2.2.4　角度の受信..................................................6
2.2.5　角度の送信..................................................6
2.2.6　角度の調整..................................................7
2.2.7　角度の入力..................................................7

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.

## 1. はじめに

この資料の内容はTrimAdjust Ver1.0(以下RMC)の説明書です。TrimAdjustとは、対象のロボットのトリムを調整するWindowsアプリケーションです。

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.

# 2. ソフトウェアリファレンス

## 2.1 全体の流れ

本ソフトウェアはメインウィンドウのみで構成されています。このメインウィンドウを操作することで、トリムの調整が可能となります。事項より細かく説明していきます。

## 2.2 メインウィンドウ

この画面では、対象のロボットと接続を確立して、トリムの編集をすることができます。

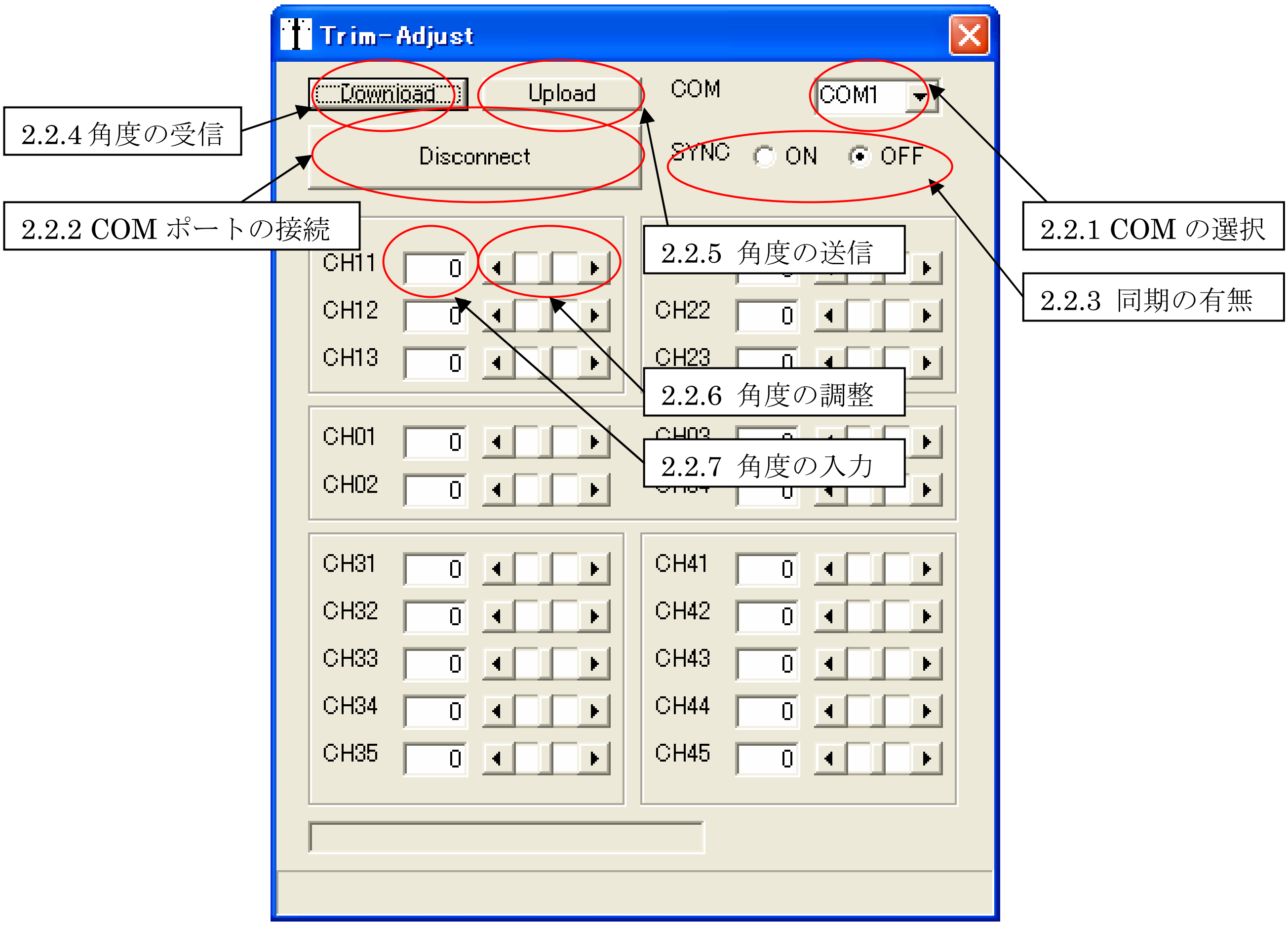


Fig.1 メインウィンドウ

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.

### 2.2.1　COM ポートの選択

COM ポートの選択を行います。接続したい COM ポートを選んでください。使用中または、存在していない COM ポートを選択すると、Fig.2 のようなダイアログが表示され、切断状態になります。

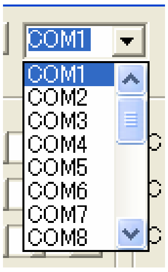


Fig.2 COM ポートの選択

Fig.3 COM ポートが開けません

### 2.2.2　COM ポートの接続

このボタンで接続、切断と切り替えます。切断状態のときは、Connect と表示されているので、Connect を押してください。COM ポートが適切に選択されていない、もしくは使用中ですと、Fig.3 のダイアログが表示され接続状態が確立されません。

### 2.2.3　同期の有無

この SYNC が ON になっていると、スライドバーを動かしたときに対象のロボットも同期して動きます。OFF の状態ですと対象のロボットに反映されませんが、スライドバーを動かすことは可能です。OFF の状態で設定した角度を送信したい場合は、Upload ボタンを押してください。

### 2.2.4　角度の受信

対象のロボットに設定されているトリム情報を、Download ボタンを押すことによって受信することができます。現在のロボットのトリムを修正したい場合に便利です。また、COM ポートが接続されていない場合は、使用不可となります。

### 2.2.5　角度の送信

SYNC が OFF になっている場合に現在表示されている角度をそのまま対象のロボットへ送信できます。Upload ボタンと同じく、COM ポートが接続されていない場合は、使用不可となります。

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.

### 2.2.6　角度の調整

スライドバーを右に動かすと角度が増え、左に動かすと角度が減ります。現在の角度は、左にあるテキストボックスに表示されます。角度は-20°～+20°までの間で変更が可能です。

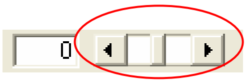


Fig.4 スライドバーによる編集

### 2.2.7　角度の入力

角度はスライドバーでも変更できますが、テキストボックスに直接入力しても変更できます。数字を入力し、Enter キーを押すことで更新されます。数字を入力する場合は、半角の英数字を入力してください。

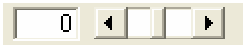


Fig.5 テキストボックスによる編集

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.

Trim-Adjust Ver.1.3

改訂履歴

2006 年 7 月　　　　　　初版

お問合せ（お問い合わせはメールにてお願いいたします）

RCmart International, Inc.

E-mail : rc.mart@msa.hinet.net

本書の内容の一部または全部を無断転載・無断複写することは禁止されています.
本書の内容については将来予告なしに変更することがあります.

© 2006, RCmart International, Inc. all right reserved.